

FOTOGRAFIA  
PINTURA  
MATEMÁTICA

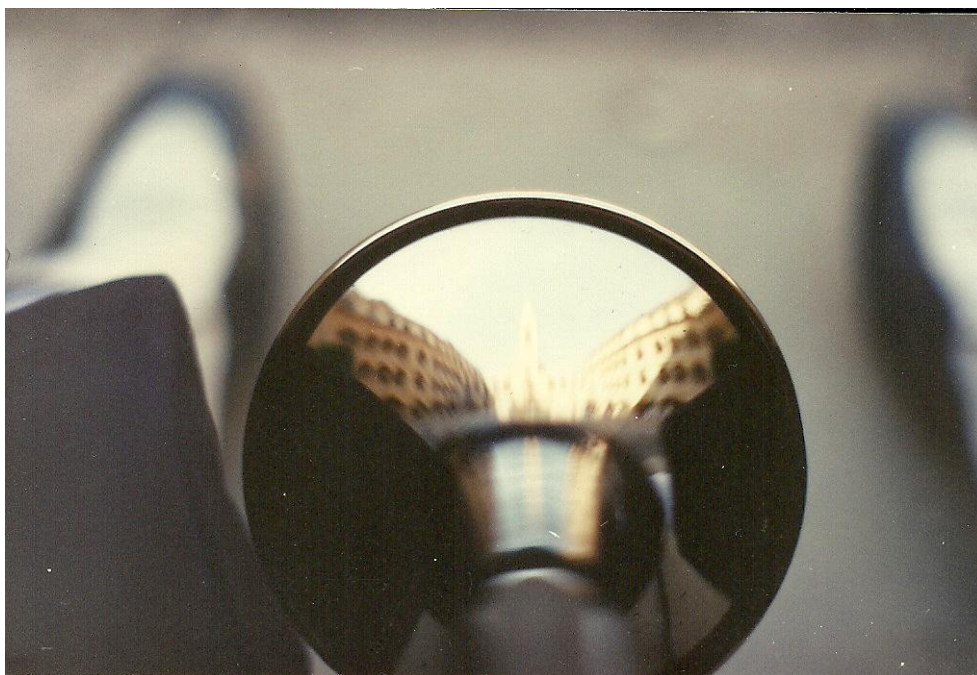


O trabalho FOTOGRAFIA PINTURA MATEMÁTICA de [Marcos Satoru Kawanami](#) foi licenciado com uma Licença [Creative Commons - Atribuição 3.0 Não Adaptada](#).  
Com base no trabalho disponível em <http://memoriasdaliravelha.blogspot.com.br/>.  
Podem estar disponíveis autorizações adicionais ao âmbito desta licença em <http://memoriasdaliravelha.blogspot.com.br/>.

```
<a rel="license" href="http://creativecommons.org/licenses/by/3.0/deed.pt"></a><br />O trabalho <span
xmlns:dct="http://purl.org/dc/terms/" property="dct:title">FOTOGRAFIA PINTURA
MATEMÁTICA</span> de <a xmlns:cc="http://creativecommons.org/ns#"
href="http://memoriasdaliravelha.blogspot.com.br/" property="cc:attributionName"
rel="cc:attributionURL">Marcos Satoru Kawanami</a> foi licenciado com uma Licença <a
rel="license" href="http://creativecommons.org/licenses/by/3.0/deed.pt">Creative Commons
- Atribuição 3.0 Não Adaptada</a>.<br />Com base no trabalho disponível em <a
xmlns:dct="http://purl.org/dc/terms/" href="http://memoriasdaliravelha.blogspot.com.br/"
rel="dct:source">http://memoriasdaliravelha.blogspot.com.br/</a>.<br />Podem estar
disponíveis autorizações adicionais ao âmbito desta licença em <a
xmlns:cc="http://creativecommons.org/ns#"
href="http://memoriasdaliravelha.blogspot.com.br/"
rel="cc:morePermissions">http://memoriasdaliravelha.blogspot.com.br/</a>.
```



Marcos Satoru Kawanami em Barra Bonita (SP) ano: 1993



Reflexo do pátio da minha escola em 1993

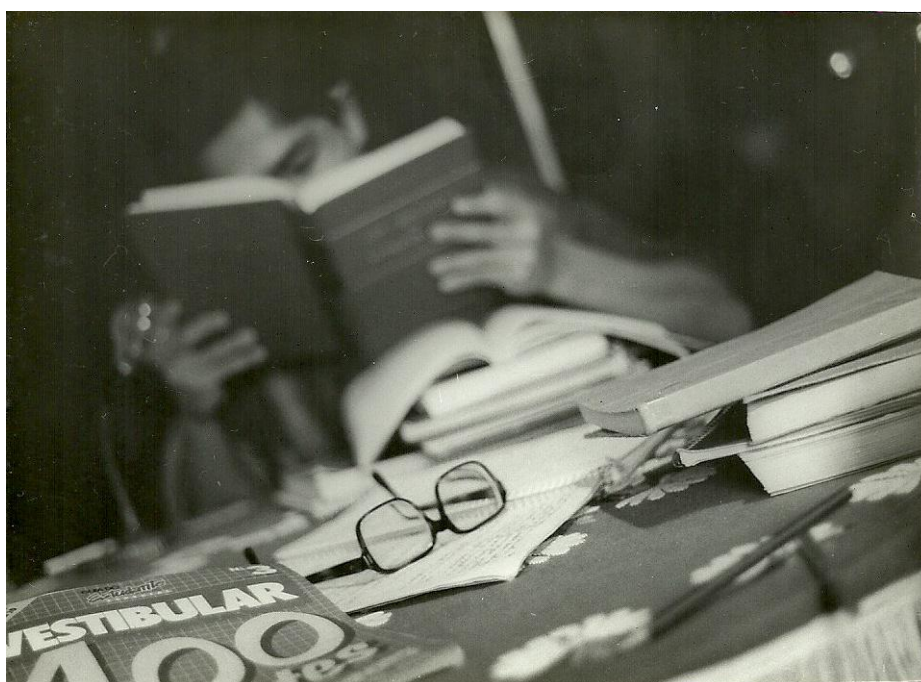


Ironia – 1994, Morro do Valongo UFRJ





caracol sobre folha sobre madeira sobre mundo sobre nada que é tudo



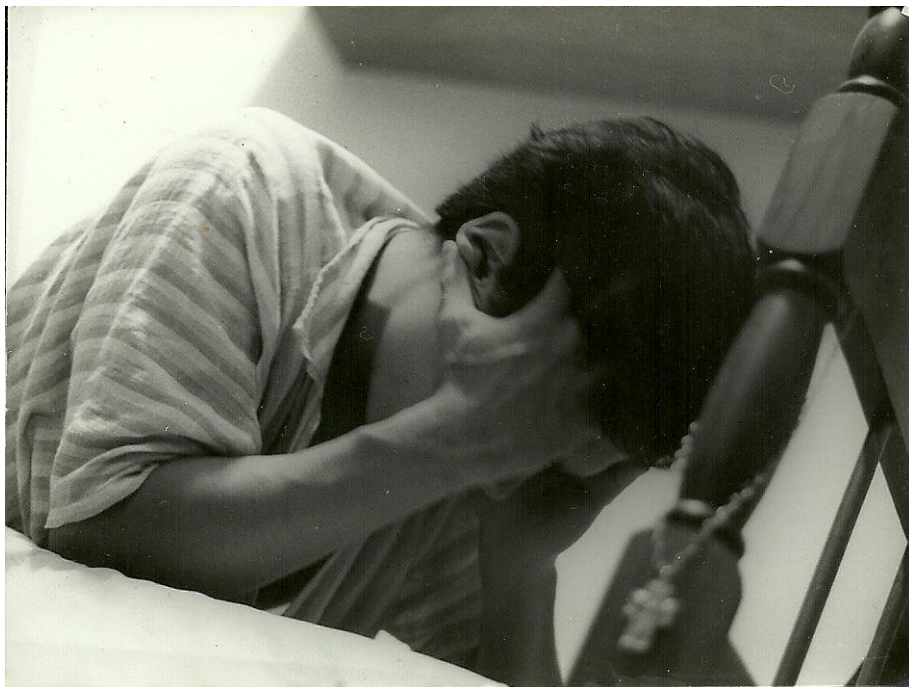
vestibular



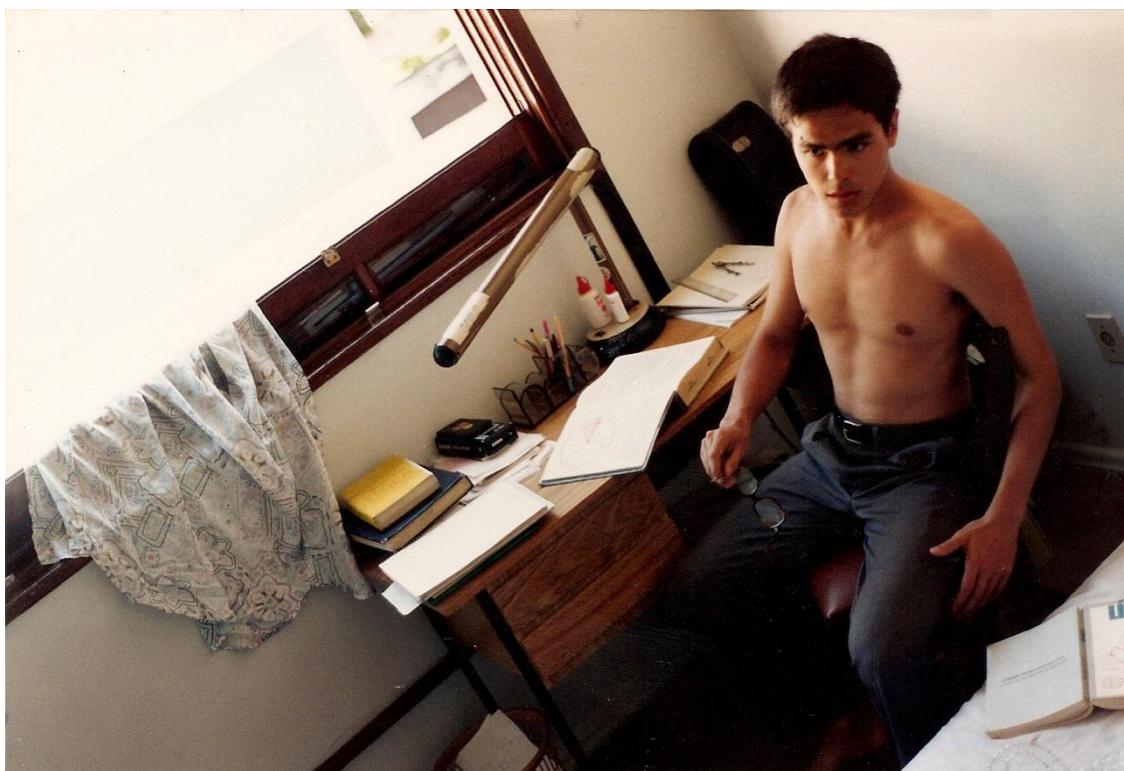
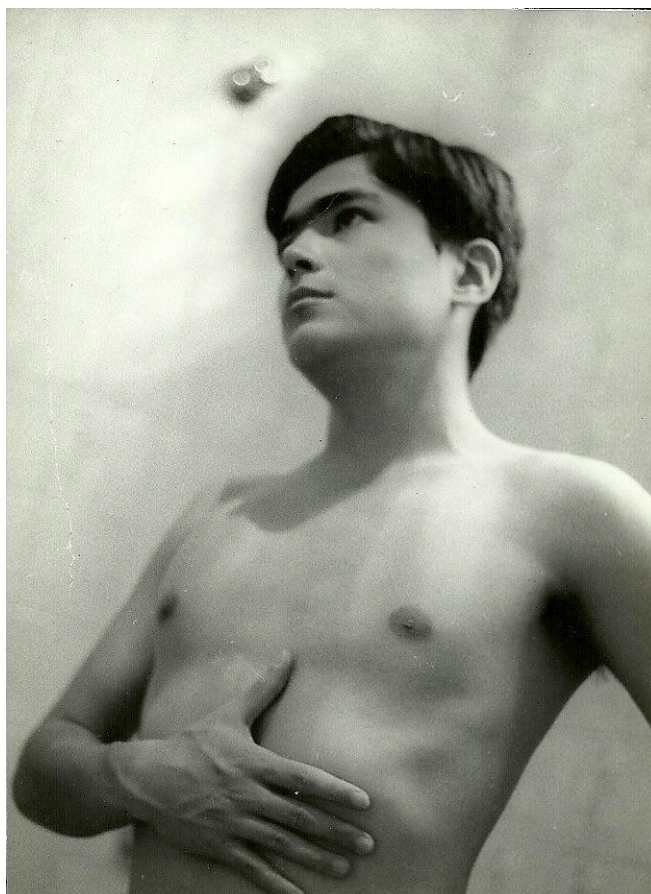
onde inventei o meu eu-lírico







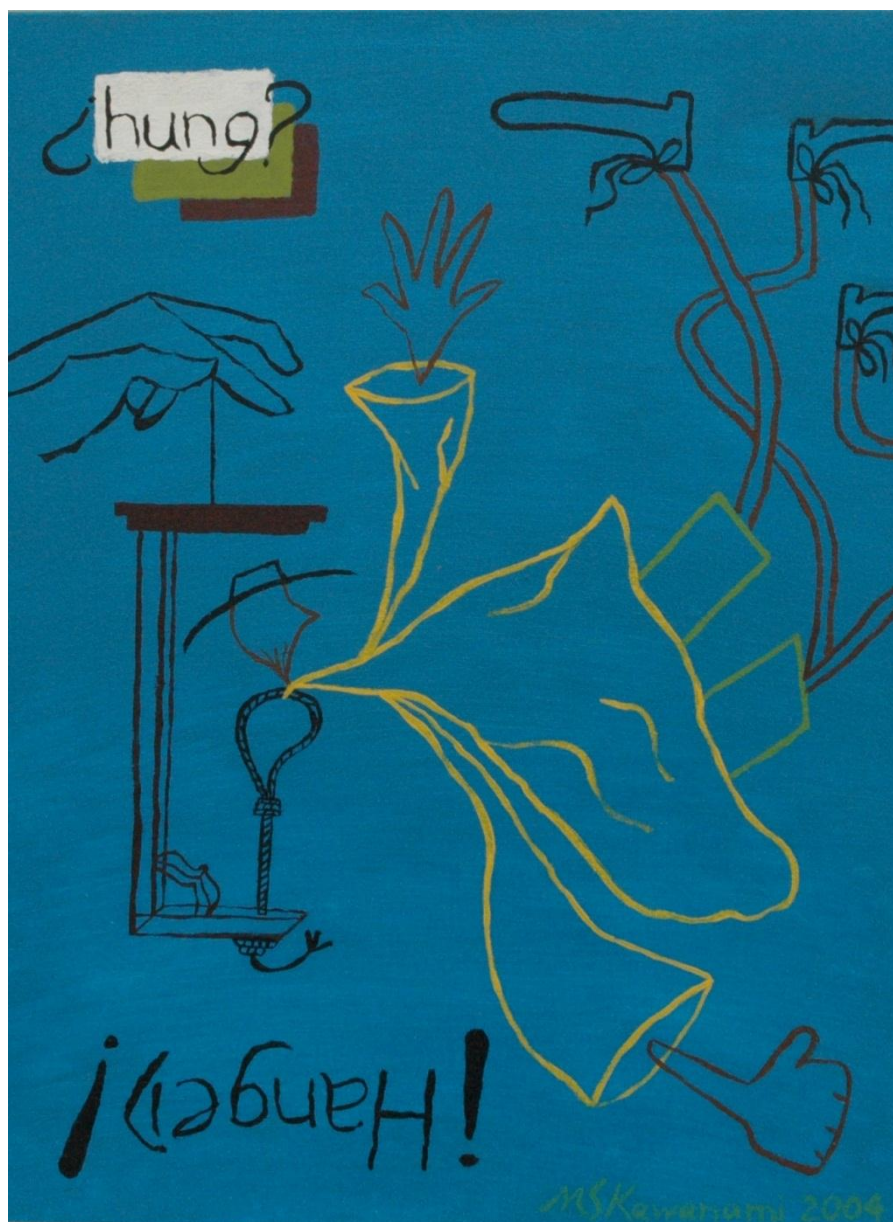
Marcos Satoru Kawanami

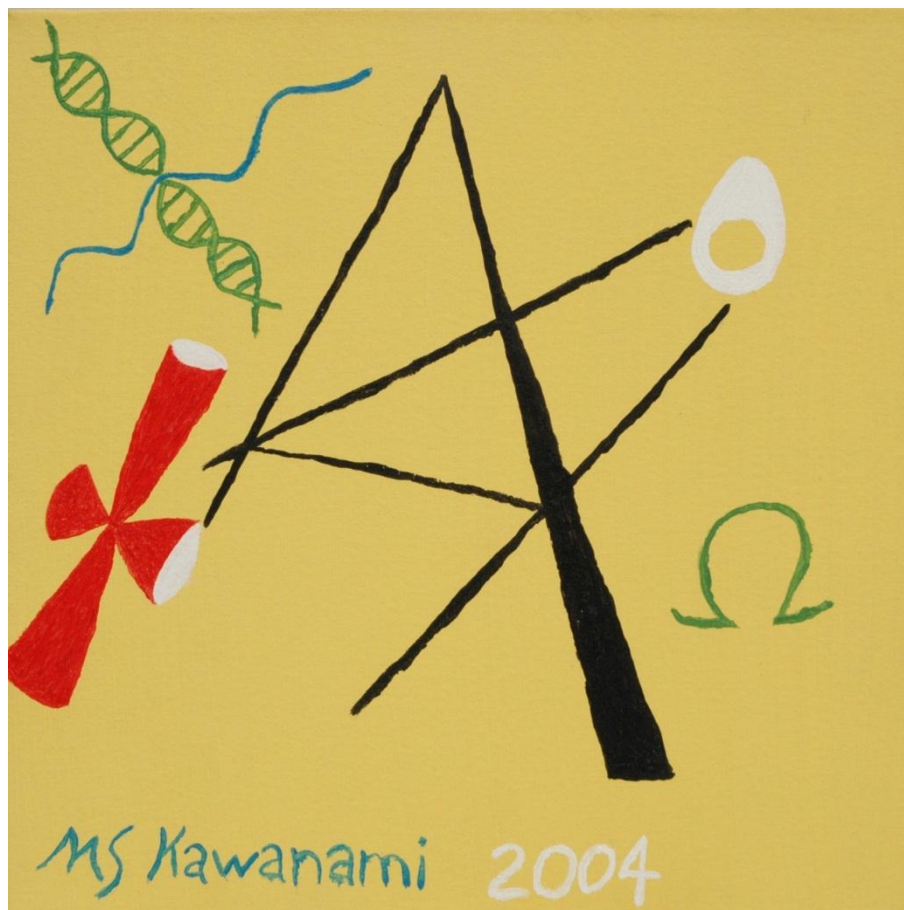


Marcos Satoru Kawanami – UFRJ 1994







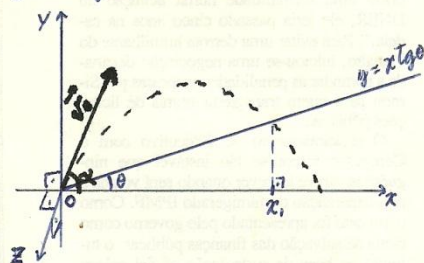




## Do Alcançe Máximo

## TEOREMA

Seja um sistema de coordenadas ortogonais formados pelos eixos  $OX$ ,  $OY$  e  $OZ$ . Um plano que contenha  $OZ$  terá um traço sobre o plano  $YOZ$  de equação  $y = x \operatorname{tg} \theta$ , onde  $\theta$  é o ângulo entre  $y = x \operatorname{tg} \theta$  e  $OX$ . Considerando a aceleração da gravidade ( $\vec{g}$ ) normal ao plano  $ZOX$ , um objeto é lançado a partir da origem ( $o$ ) com velocidade inicial  $\vec{v}_0$  cujo vetor pertence ao plano  $YOZ$  e faz um ângulo  $\alpha$  com  $OX$ . No ponto de abscissa  $x_1$ , a trajetória do objeto inside sobre o plano que contém  $OZ$  e faz ângulo  $\theta$  com  $OX$ . A distância entre a origem e o ponto de interseção entre trajetória e o traço  $y = x \operatorname{tg} \theta$  é o alcance ( $A$ ), que será máximo quando  $x_1$  for máximo para um  $\vec{v}_0$  fixo, ou seja, ( $A$ ) será máximo quando  $\operatorname{tg} \alpha = \operatorname{tg} \theta \pm \operatorname{sec} \theta$ .



$$\begin{cases} \text{TRA-} \\ \text{JETÓ-} \\ \text{RIA} \end{cases} \begin{cases} x = (v_0 \cos \alpha) t \\ y = (v_0 \sin \alpha) t - \frac{g t^2}{2} \end{cases}$$

onde  $t$  é o tempo.

Então

$$y = x \operatorname{tg} \alpha - \frac{g x^2}{2 v_0^2 \cos^2 \alpha}$$

Na interseção com o plano ( $y = x \operatorname{tg} \theta$ ) tem-se:

$$x_1 \operatorname{tg} \alpha - \frac{g x_1^2}{2 v_0^2 \cos^2 \alpha} = x_1 \operatorname{tg} \theta$$

$$x_1 = (\operatorname{tg} \alpha - \operatorname{tg} \theta) \cos^2 \alpha \cdot C$$

em que  $C = \frac{2 v_0^2}{g}$  é constante.

O Alcançe será máximo quando:

$$\frac{d[(\operatorname{tg} \alpha - \operatorname{tg} \theta) \cos^2 \alpha]}{d\alpha} = 0$$

$$\cos^2 \alpha - \sin^2 \alpha - \operatorname{tg} \theta (-2 \sin \alpha \cos \alpha) = 0$$

dividindo tudo por  $\cos^2 \alpha$ , segue

$$\operatorname{tg}^2 \alpha - 2 \operatorname{tg} \theta \operatorname{tg} \alpha - 1 = 0$$

Resolvendo a equação do 2º grau:

$$\operatorname{tg} \alpha = \operatorname{tg} \theta \pm \sqrt{\operatorname{tg}^2 \theta + 1}$$

$$\text{e como } \operatorname{tg}^2 \theta + 1 = \sec^2 \theta,$$

$$\text{chega-se a } \operatorname{tg} \alpha = \operatorname{tg} \theta \pm \sec \theta$$

$$\begin{cases} \operatorname{tg} \alpha = \operatorname{tg} \theta + \sec \theta & \text{para } 0 \leq \theta < 90 \\ \operatorname{tg} \alpha = \operatorname{tg} \theta - \sec \theta & \text{para } -90 < \theta < 0 \end{cases}$$

Rio de Janeiro, domingo 28 de maio 1995.

Marcos Satoru Kawanami

## Consequências do Teorema do Alcance Máximo

1ª) Sendo  $\theta$  a inclinação do plano\* qualquer e  $\alpha$  o ângulo de lançamento para máximo alcance, tem-se:

$$\operatorname{tg} \theta = \frac{\operatorname{tg}^2 \alpha - 1}{2 \operatorname{tg} \alpha},$$

diretamente pela equação do 2º grau resultante da derivação da parte variável da expressão que indica o valor da abscissa de chegada do objeto ao plano de traço ( $y = x \operatorname{tg} \theta$ ) no plano  $YOX$ .

2ª) No ponto de chegada (abscissa  $x_1$ ) a diferença angular entre a trajetória e o plano enclinado é igual ao ângulo de lançamento para alcance máximo ( $\alpha$ ). De fato:

pela equação da trajetória

$$y = x \operatorname{tg} \alpha - \frac{g x^2}{2 v_0^2 \cos^2 \alpha}$$

$$\frac{dy}{dx} = \operatorname{tg} \alpha - \frac{g x}{v_0^2 \cos^2 \alpha}$$

é a tangente do ângulo de trajetória.

A abscissa no alcance máximo ( $x_1$ ) é a da interseção da trajetória com o plano de inclinação  $\theta$  relativa ao eixo  $OX$  ( $y = x \operatorname{tg} \theta$ ).

$$x_1 = (\operatorname{tg} \alpha - \operatorname{tg} \theta) \cdot \frac{2 v_0^2 \cos^2 \alpha}{g}$$

Então, o ângulo de trajetória em ( $x_1$ ) será:  $\arctg(\operatorname{tg} \theta - \operatorname{rec} \theta)$ .

Sendo ( $\Delta \hat{\alpha}$ ) a diferença angular entre plano enclinado e trajetória, prova-se que:  $\Delta \hat{\alpha} = \alpha$ .

$$\Delta \hat{\alpha} = \alpha$$

$$|\arctg(\operatorname{tg} \theta - \operatorname{rec} \theta) - \theta| = \alpha$$

mas como  $\theta > \frac{dy}{dx}(x_1)$

$$\theta - \arctg(\operatorname{tg} \theta - \operatorname{rec} \theta) = \alpha$$

$$\operatorname{tg} \theta - \operatorname{rec} \theta = \operatorname{tg}(\theta - \alpha)$$

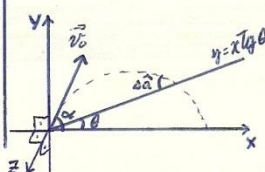
$$\operatorname{tg} \theta - \operatorname{rec} \theta = \frac{\operatorname{tg} \theta - \operatorname{tg} \alpha}{1 + \operatorname{tg} \theta \operatorname{tg} \alpha}$$

e como  $\operatorname{tg} \alpha = \operatorname{tg} \theta + \operatorname{rec} \theta$ , segue

$$\operatorname{tg} \theta - \operatorname{rec} \theta = \frac{-1}{\operatorname{rec} \theta + \operatorname{tg} \theta}$$

$$\operatorname{tg} \theta \operatorname{rec} \theta + \operatorname{tg}^2 \theta - \operatorname{rec}^2 \theta - \operatorname{tg} \theta \operatorname{rec} \theta = -1$$

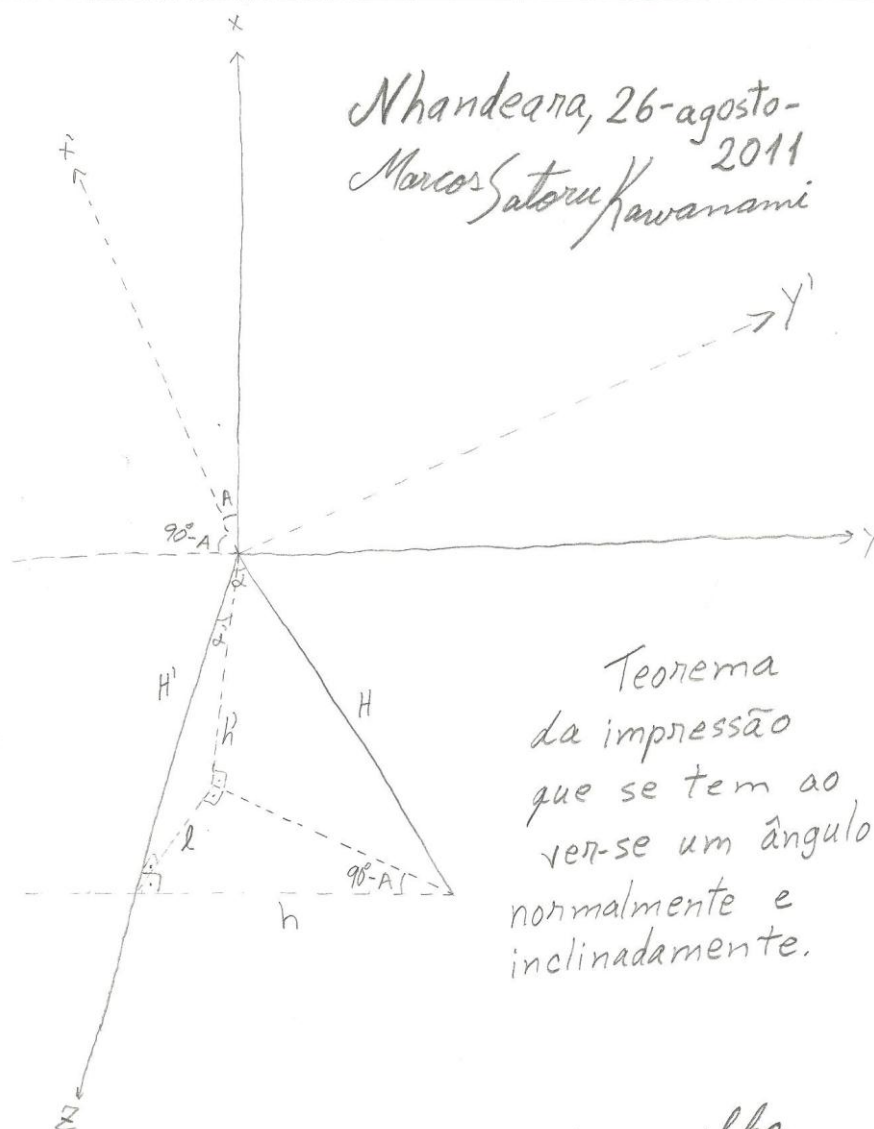
$\operatorname{tg}^2 \theta + 1 = \operatorname{rec}^2 \theta$ , que é uma identidade trigonométrica. Portanto:  $\Delta \hat{\alpha} = \alpha$ .



Escola de Minas  
de Ouro Preto,  
1 de Junho de 1995.  
Marcos Satoru Kawanami

\* plano que contém o eixo  $OZ$  e que é inclinado de um ângulo  $\theta$  em relação ao plano  $ZOX$ , sendo  $\theta$  qualquer em  $-90^\circ < \theta < 90^\circ$ .

Nhandeara, 26-agosto-  
2011  
Marcos Satoru Kawanami



Teorema  
da impressão  
que se tem ao  
ver-se um ângulo  
normalmente e  
inclinadamente.

— O ângulo aparente  $\alpha'$  visto de um olho  
cuja inclinação em relação ao plano ZY é A,  
em função de um ângulo real  $\alpha$  será:

$$\alpha' = \arctan(\tan \alpha \cdot \sin[90^\circ - A])$$



$$\text{sen } \alpha = \frac{h}{H} \quad \text{sen } \alpha' = \frac{l}{h'} \quad \text{sen}(90^\circ - A) = \frac{l}{h}$$

$$\text{sen}(90^\circ - A) = \frac{l}{h} \quad \text{sen } \alpha = \frac{h}{H}$$

$$l = h \text{ sen}(90^\circ - A) \quad h = H \text{ sen } \alpha$$

$$l = H \text{ sen } \alpha \text{ sen}(90^\circ - A)$$

$$\Rightarrow \text{sen } \alpha' = \frac{l}{h'} = \frac{H}{h'} \text{ sen } \alpha \text{ sen}(90^\circ - A)$$

$$\cos \alpha = \frac{H'}{H} \Rightarrow H' = H \cos \alpha$$

$$\cos \alpha' = \frac{H'}{h'} \Rightarrow h' = \frac{H'}{\cos \alpha'} = \frac{H \cos \alpha}{\cos \alpha'}$$

$$H = \text{unidade de medida} = 1$$

$$h' = \frac{\cos \alpha}{\cos \alpha'} \quad \text{e} \quad \text{sen } \alpha' = \frac{1}{h'} \text{ sen } \alpha \text{ sen}(90^\circ - A)$$

$$\text{sen } \alpha' = \frac{\cos \alpha'}{\cos \alpha} \text{ sen } \alpha \text{ sen}(90^\circ - A)$$

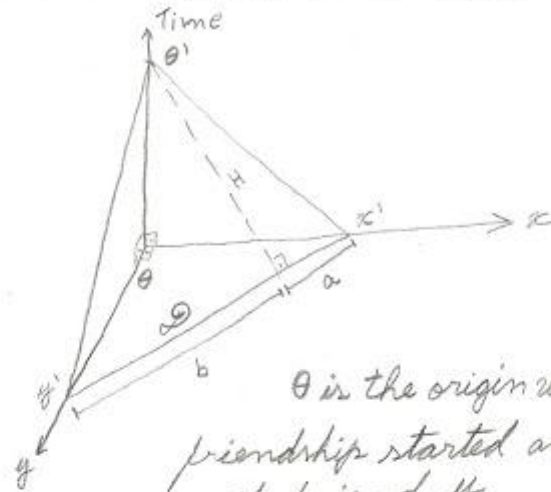
$$\frac{\text{sen } \alpha'}{\cos \alpha'} = \frac{\text{sen } \alpha}{\cos \alpha} \text{ sen}(90^\circ - A)$$

$$\boxed{\tan \alpha' = \tan \alpha \text{ sen}(90^\circ - A)}$$

$$\boxed{\alpha' = \arctan(\tan \alpha \text{ sen}(90^\circ - A))}$$

Nhandeara, 26/08/2011 Marcos Satoru Kawanami

## 2 friends in relation to time

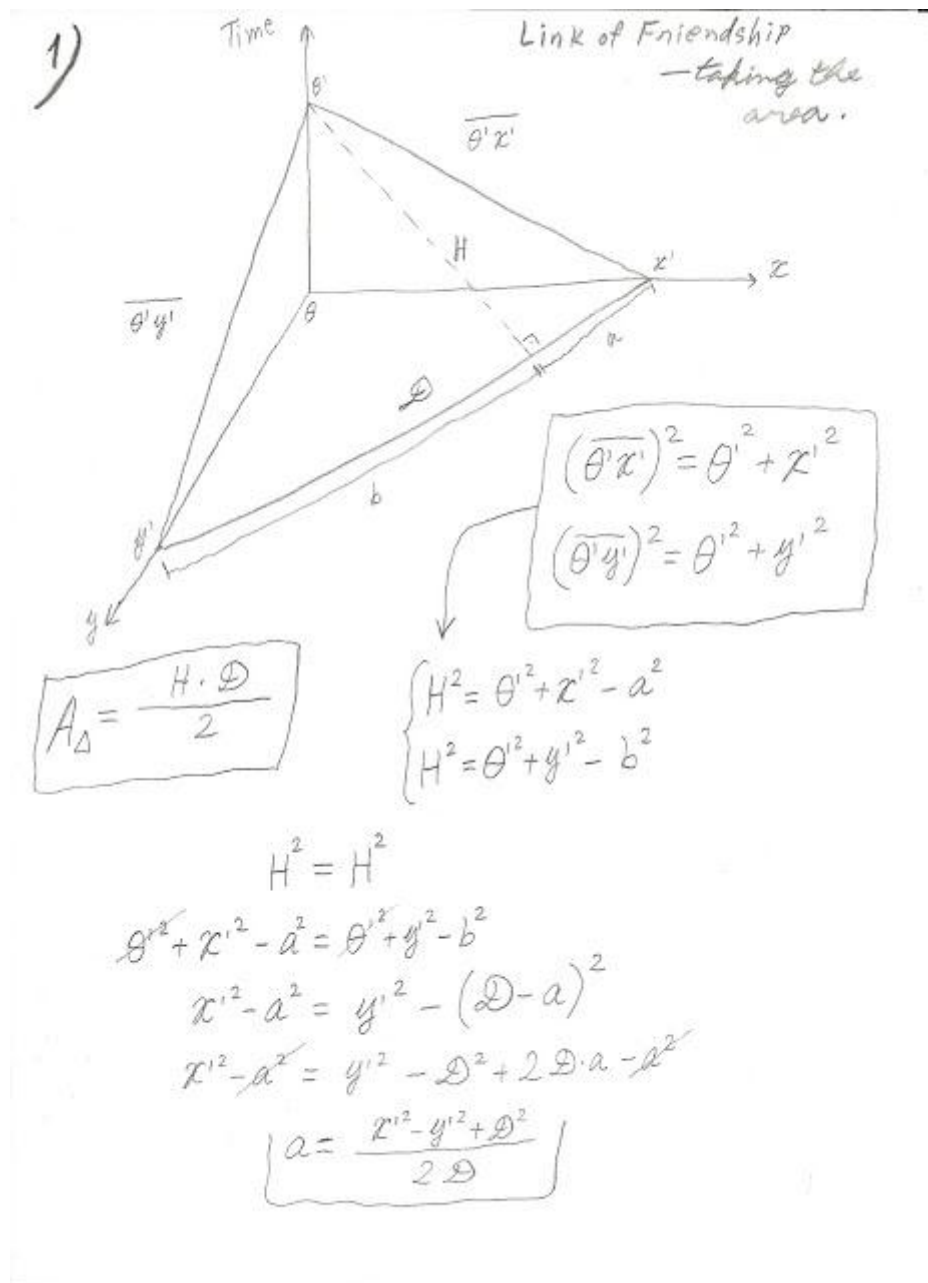


$\theta$  is the origin where the friendship started and friend  $x$  met friend  $y$ .

$\theta'$  is the time when the study is made, and  $x'$  and  $y'$  is the Space each friend moved from one Home to another since  $\theta$ . The area of the Triangle  $\theta'x'y'$  gives a notion of how friends maintain themselves linked throughout time.

$$\text{Link of Friendship} = \frac{\sqrt{\theta'^2(x'^2 + y'^2) + y'^2 x'^2}}{2}$$

Mhandeana, 11 August 2012 Marcos Satoru Kawanami





2)

$$b = D - a$$

$$b = \frac{2D^2 - x'^2 + y'^2 - D^2}{2D}$$

$$b = \frac{-x'^2 + y'^2 + D^2}{2D}$$

taking the  
area of  
Friendship  
Link.

$$H = \sqrt{\theta'^2 + y'^2 - b^2}$$

$$H = \sqrt{\theta'^2 + y'^2 - \left( \frac{-x'^2 + y'^2 + D^2}{2D} \right)^2}$$

$$D^2 = x'^2 + y'^2$$

$$H = \sqrt{\theta'^2 + y'^2 - \left( \frac{-x'^2 + y'^2 + x'^2 + y'^2}{2\sqrt{x'^2 + y'^2}} \right)^2}$$

$$H = \sqrt{\theta'^2 + y'^2 - \left( \frac{y'^2}{\sqrt{x'^2 + y'^2}} \right)^2}$$

$$H = \sqrt{\theta'^2 + y'^2 - \frac{y'^4}{x'^2 + y'^2}}$$

3) taking the area for Friendship Link.

$$D^2 = x'^2 + y'^2$$

$$D = \sqrt{x'^2 + y'^2}$$

$$A_{\Delta} = \frac{H \cdot D}{2}$$

$$A_{\Delta} = \frac{\sqrt{\theta'^2 + y'^2 - \frac{y'^4}{x'^2 + y'^2}} \cdot \sqrt{x'^2 + y'^2}}{2}$$

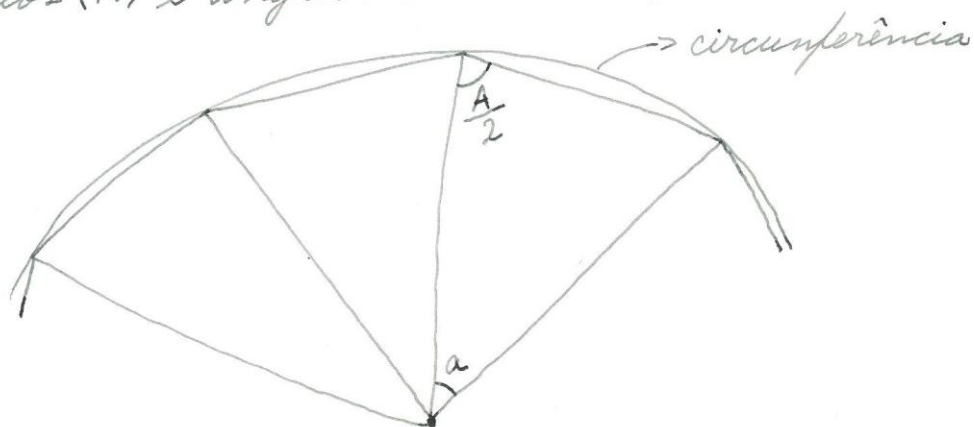
$$A_{\Delta} = \frac{\sqrt{\theta'^2(x'^2 + y'^2) + y'^2(x'^2 + y'^2) - y'^4}}{2}$$

$$A_{\Delta} = \frac{\sqrt{\theta'^2(x'^2 + y'^2) + y'^2 x'^2 + y'^4 - y'^4}}{2}$$

$$A_{\Delta} = \frac{\sqrt{\theta'^2(x'^2 + y'^2) + y'^2 x'^2}}{2}$$

Link of Friendship

Polígono Equilátero: razão entre número de lados ( $N$ ) e ângulos internos ( $A$ ).



— Em um polígono equilátero qualquer:

$$N \cdot a = 360^\circ$$

$$a = \frac{360^\circ}{N}$$

$$a + \frac{A}{2} + \frac{A}{2} = 180^\circ$$

$$a = 180^\circ - A$$

$$\frac{360^\circ}{N} = 180^\circ - A$$

$$N = \frac{360^\circ}{180^\circ - A}$$

$$A = 180^\circ - \frac{360^\circ}{N}$$



Polígono Equilátero: estudo de casos extremos.

1) Circunferência:  $N \rightarrow \infty$   $A \rightarrow 180^\circ$

$$\lim_{N \rightarrow \infty} A = 180^\circ - \frac{360^\circ}{N} = 180^\circ - (\text{zero})^\circ \cong 180^\circ$$

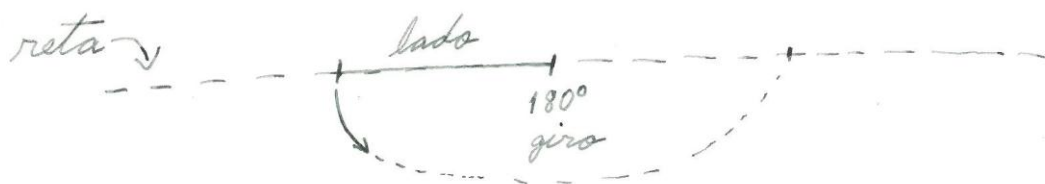
2) Dois lados:  $N = 2$

$$A = 180^\circ - \frac{360^\circ}{2} = 0^\circ \rightarrow \text{Os dois lados coincidem, feito um leque fechado.}$$

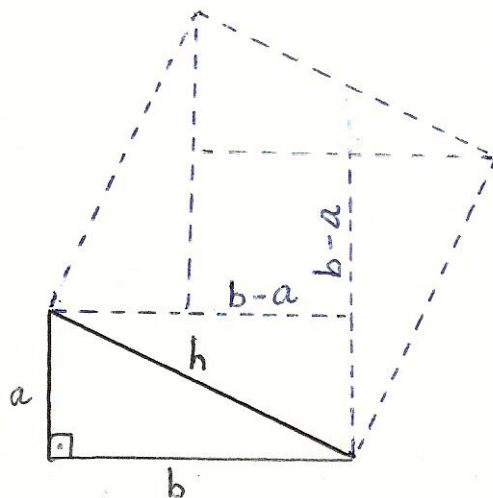
3) Um lado:  $N = 1$

$$A = 180^\circ - \frac{360^\circ}{1} = -180^\circ \rightarrow \text{O lado gira em}$$

torno de uma de suas extremidades e pára sobre a mesma reta em que jazia.



# PITÁGORAS



$$h^2 = 4 \frac{ab}{2} + (b-a)^2$$

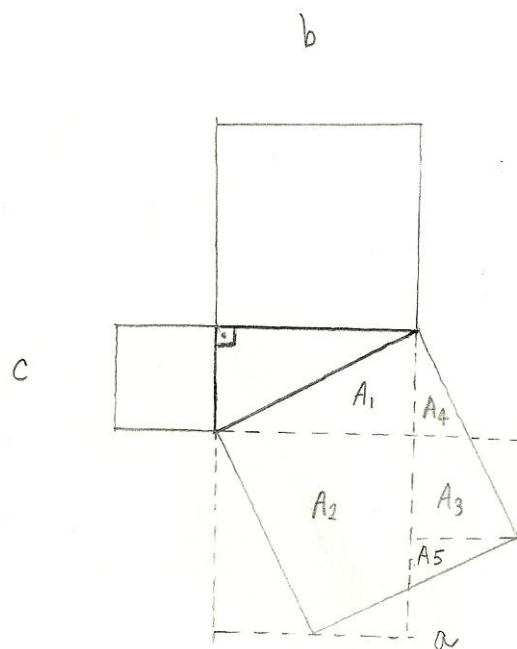
$$h^2 = \cancel{2ab} + b^2 - \cancel{2ab} + a^2$$

$$h^2 = b^2 + a^2 //$$

Marcos Satoru Kawanami

Ribeirão Preto, ano: 2004

# PITÁGORAS



$$A_1 = \frac{cb}{2}$$

$$A_2 = b^2 - \frac{cb}{2} - A_4$$

$$A_3 = c^2 - A_4$$

$$A_5 = A_4$$

$$a^2 = A_1 + A_2 + A_3 + A_4 + A_5$$

$$a^2 = \frac{cb}{2} + b^2 - \frac{cb}{2} - A_4 + c^2 - A_4 + A_4 + A_4$$

$$a^2 = b^2 - A_4 + c^2 - A_4 + A_4 + A_4$$

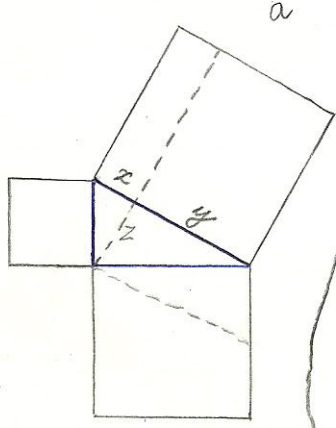
$$a^2 = b^2 + c^2 - 2A_4 + 2A_4$$

$$a^2 = b^2 + c^2 //$$

Marcos Satoru Kawanami  
Nhandeara, 22-julho-2006



# PITÁGORAS



$a^2 = xa + ya$   
 $a^2 = \frac{c^2}{a}a + \frac{b^2}{a}a$   
 $a^2 = c^2 + b^2 //$

$A_p = \text{área paralelogramo}$   
 $A_{\Delta} = \text{área triângulo}$

$\frac{x}{z} = \frac{c}{b}$      $\frac{y}{z} = \frac{b}{c}$

$A_p = 2A_{\Delta}$   
 $az = cb$   
 $z = \frac{cb}{a}$

$x = \frac{c}{b}z = \frac{c^2}{a}$   
 $y = \frac{b}{c}z = \frac{b^2}{a}$

Nhandeara, 22-julho-2006  
 Marcos Satoru Kawanami

No princípio, era o Verbo...

O ato é convencional, a vontade é absoluta. A mesma vontade pode se manifestar diferentemente em atos diversos. Pois todo ato depende da matéria, e resulta de uma vontade. E, se todo ato resulta de uma vontade, no encadeamento de atos e vontades fisiológicas cerebrais, a Origem é uma Vontade sem ato precedente (vontade alheia a qualquer convenção material), que desencadeou todos os atos e vontades fisiológicas cerebrais;

portanto, essa Vontade não pode ter origem fisiológica cerebral: a alma do índio botocudo.

Do contrário, o funcionamento cerebral seria algo sem começo, que sempre existiu materialmente? Mas a Matéria existe a partir de quê? Mesmo que a Matéria sempre tenha existido, os atos da Matéria, à semelhança da fisiologia cerebral, têm origem numa Vontade; senão o Universo seria um moto-perpétuo, que é um conceito do Mundo Ideal já exaustivamente descartado do Mundo Material.

“No princípio era o Verbo, e o Verbo estava junto de Deus, e o Verbo era Deus. Tudo foi feito por meio dele, e sem ele nada foi feito de tudo o que existe.”, diz o capítulo 1 do evangelho de São João.

Nhandeara, 27 de novembro de 2010